Элементы технического зрения

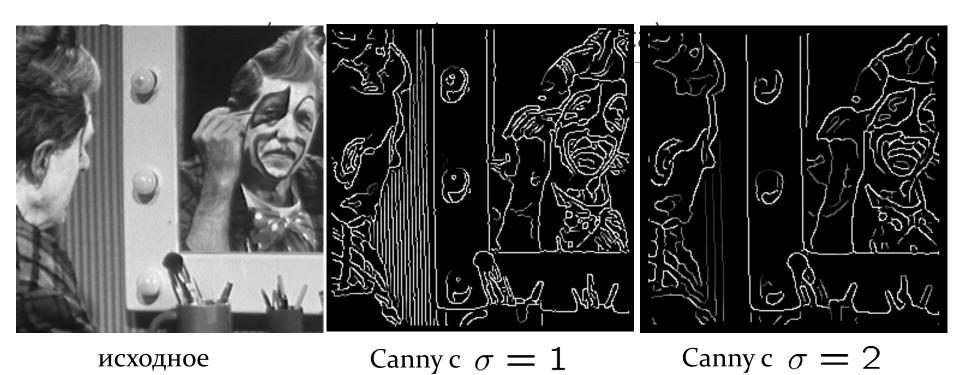
РАСПОЗНАВАНИЕ ИЗОБРАЖЕНИЙ И ИХ ЭЛЕМЕНТОВ. ЛИНИИ НА ИЗОБРАЖЕНИИ

Алгоритм Canny

- Размыть изображение фильтром Гаусса с некоторым σ
 - Убрать шум, лишние детали текстуры
- Рассчитать градиент изображения
 - Одним из операторов например, Собеля
- Все пиксели где сила краев < *T* убрать из рассмотрения
- Поиск локальных максимумов
- Прослеживание краев из точек локальных максимумов

Canny - результат





После построения карты краёв мы можем её бинаризовать

Как бороться с «толстыми» линиями и мелким мусором?

Морфологические операции

Напомню – ранговый фильтр

ранговый фильтр — больше заданного порога разные пороги для нулей и единиц!
Он же процентильный

1	1	0
1	0	1
1	1	0

- Единиц 6, нулей 3
- Pahr 6 − 1, pahr 7 − 0
- Нужен, если мы имеем априорную информацию

Две морфологические операции – расширение и сжатие (dilate и erode)

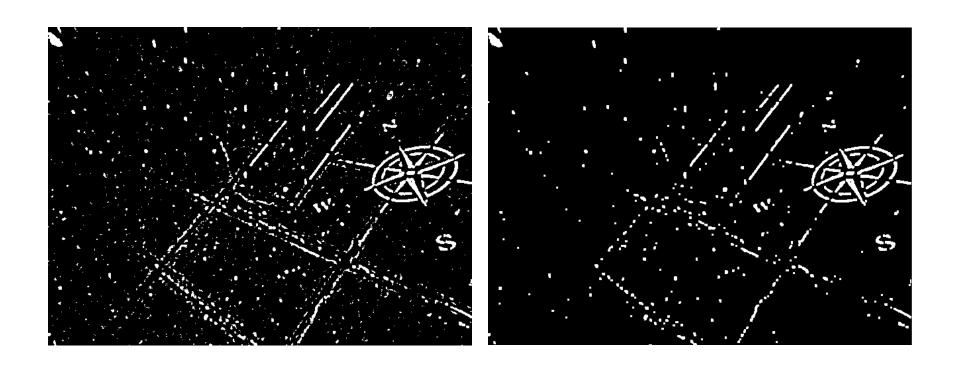
Сжатие – ранговый фильтр минимального ранга

Расширение - максимального

1	1	0
1	0	1
1	1	0

- В данном случае минимальный ранг (нулевой) 0
- Максимальный (девятый) ранг 1

```
void adaptiveTreshold(int, void*)
{
    cv::adaptiveThreshold(srcGrey, binary, 255, type, cv::THRESH_BINARY, sizeValue*2+3, constValue-11);
    cv::erode(binary, morph, cv::Mat());
    cv::dilate(morph, morph, cv::Mat());
    cv::imshow( window_name, binary );
    cv::imshow(morph_name, morph);
}
```



Сочетание операций сужения и расширения — операция открытия — позволяет убирать одиночные «белые» пикселы

Можно в обратном порядке – получим операцию закрытия

1	1	0
1	0	1
1	1	0

Как уменьшить толщину контура?

Построение скелета объектов

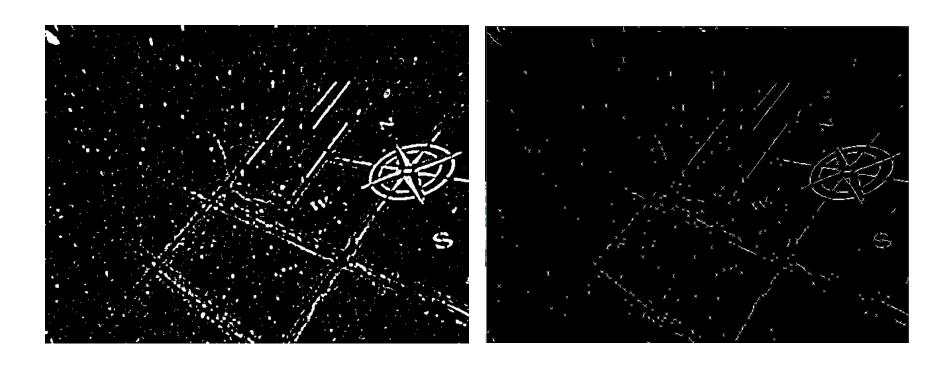
Простейший вариант – итерационное применение морфологических операций

Выберем крестообразный шаблон

1	1	0
1	0	1
1	1	0

```
cv::Mat thinner (cv::Mat& source)
{
    cv::Mat element = cv::getStructuringElement(cv::MORPH_CROSS, cv::Size(3,3)), eroded, dilated;
    cv::Matlb ret(source.size()), temp(source.size());
    int count = 0, done = 0;

do
    {
        cv::erode(source, eroded, element);
        cv::dilate(eroded, dilated, element);
        cv::subtract(source, dilated, temp);
        cv::bitwise_or(ret,temp,ret);
        eroded.copyTo(source);
        done = cv::countNonZero(eroded);
        count++;
}
while ((count<10)&&(done));
return ret;
}</pre>
```



Opencv_morphology

Вопрос

?Получив контур объекта (связный набор пикселей) — как его дальше анализировать?

!Вариант - нужно преобразовать контур в некоторое численное представление

• Один из способов – использование цепных кодов

Работа с контурами

Полигональная аппроксимация

Цепные коды

Дескрипторы контуров

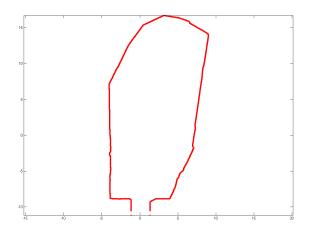
Полигональная аппроксимация

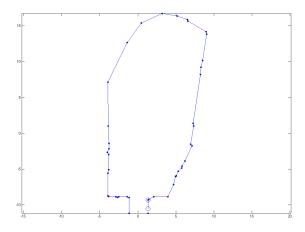
Постановка:

• Аппроксимация точечной кривой ломаной линией

Цель:

- Сжатие информации
- Борьба с дискретностью и шумом
- Облегчение дальнейшего анализа





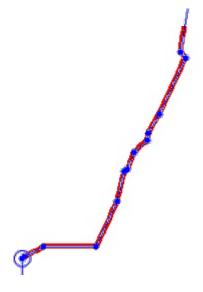
Полигональная аппроксимация

Постановка:

• Аппроксимация точечной кривой ломаной линией

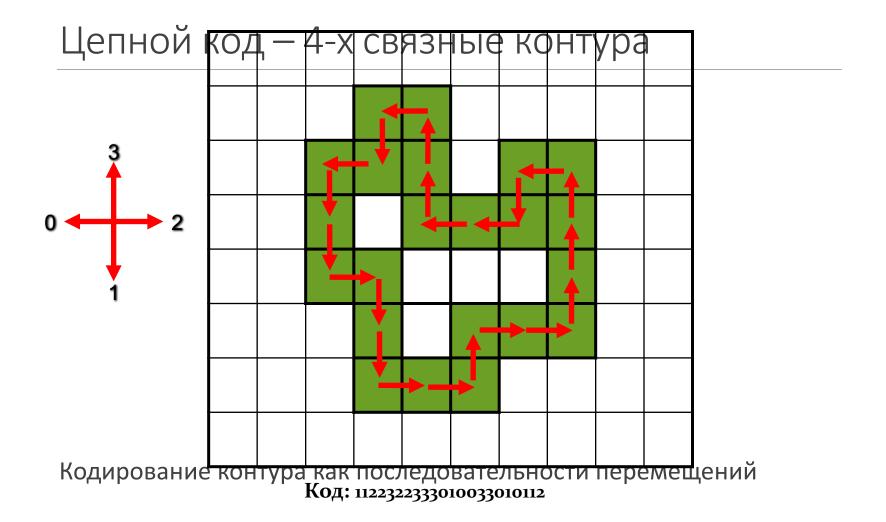
Цель:

- Сжатие информации
- Борьба с дискретностью и шумом
- Облегчение дальнейшего анализа





Код: 12232445466601760



Цепной код - свойства

Свойства

- Цепной код представление контура, независимое к его перемещению
- При замене в 8-ми связном кода любого n но (n mod 8) + 1 контур будет **повернут** по часовой стрелке на 45 градусов
- Некоторые особенности контуров, такие как уголки, например могут быть сразу рассчитаны по анализу цепных кодов

Сложности

- В цепном коде важна начальная точка при ее изменении меняется и код
- Небольшие вариации границы (шум) серьезно меняют код. Сравнение двух шумных контуров по цепному коды – сложно
- Цепной код не инвариантен к повороту

Разностный код

Это «производная» цепного кода

- Формула
 - $y_i = (x_{i+1} x_i) \mod 8 восьмисвязный$
 - ∘ y_i = (x_{i+1}- x_i) mod 4 четырехсвязный

Разностный код

Свойства:

• Инвариантен к повороту кратному 45 градусам (восьмисвязный)

Проблемы:

- Также чувствителен к шуму
- Не инвариантен к повороту на произвольный угол

Кривизна

Кривизна (curvature) — производная $\psi(s)$

• Аналогично разностному цепному коду, но со знаком

$$K(s) = \psi(s) - \psi(s-1)$$

 Представление, инвариантное к повороту и переносу

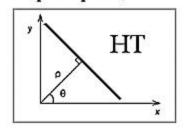
Функция плотности кривизны

• Гистограмма распределения значений кривизны

Поиск прямых и окружностей на изображении

Отличие – построение аккумуляторов



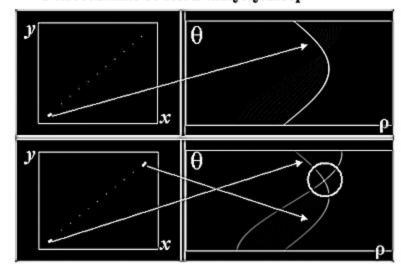


$$x \cos\theta + y \sin\theta = \rho$$



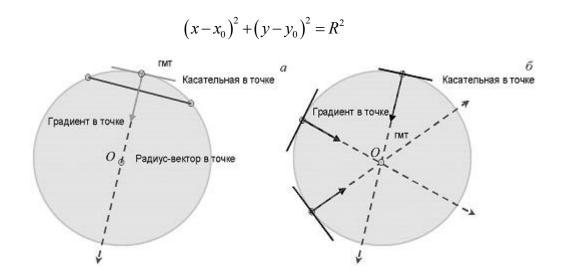
 $X\cos\theta+Y\sin\theta=\rho$.

Голосование точек в аккумулятор



Аналогично – для окружностей

Обычно предварительно находят края



```
int main()
    cv::Mat image = cv::imread ("thined.jpg",1), greyscale;
    cvtColor( image, greyscale, CV BGR2GRAY );
    cv::Matlb binary(image.size());
    cv::threshold( greyscale, binary, 127, 255, cv::THRESH BINARY | cv::THRESH OTSU );
    cv::vector<cv::Vec4i> lines:
                       (binary, // Входной массив
lines, // Выходной массив
2, // Шаг аккумулятора по радиусу
CV_PI/180/4, // шаг по углу
50, // пороговое значение
    cv::HoughLinesP (binary,
                       20,
                                          // МИНИМАЛЬНАЯ длинна линий
                                     // МАКСИМАЛЬНЫЙ возможный разрыв между элементами
    std::cout << lines.size() << " lines found" << std::endl:
    for (int i=0: i<lines.size(): i++)
         cv::line (image, cv::Point(lines[i][0], lines[i][1]), cv::Point(lines[i][2], lines[i][3]), cv::Scalar(0,0,255), 1, CV AA);
    cv::imshow("Lines", image);
    cv::waitKey();
    return 0:
```

